(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号

特開平5-67227

(43)公開日 平成5年(1993)3月19日

(51) Int.Cl.⁶

識別配号 庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

G06K 7/015

C 8945-5L

審査請求 未請求 請求項の数1(全 7 頁)

(21) 出願番号

特願平3-227487

(22)出顧日

平成3年(1991)9月6日

(71)出願人 000004237

日本電気株式会社

東京都港区芝五丁目7番1号

(72)発明者 宮崎 宏之

東京都港区芝五丁目7番1号日本電気株式

会社内.

(72)発明者 白壁 和久

東京都港区芝5丁目7番1号日本電気株式

会社内

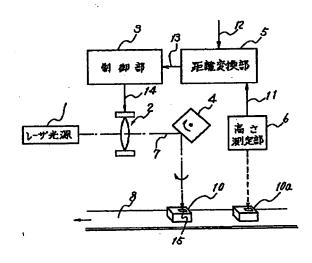
(74)代理人 弁理士 内原 晋

(54) 【発明の名称】 光学記号読取装置

(57) 【要約】

【目的】読み取り条件の変化に容易に対応できるパーコードリーダを提供する。

【構成】制御部3は焦点位置情報13で指示された位置にレーザピーム7の焦点ができるようにレンズ系2を操作する。高さ測定部6は、パーコード16の位置を検出する。距離変換部5は、高さ測定部6で得られたパーコード16の位置を焦点位置情報13に変換する。この変換の際に、読み取り条件(例えばパーコードのサイズ)に合わせた値を加えて(または引いて)焦点位置情報13として送る。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 光学記号にレーザビームを照射し、この レーザピームの前配光学配号からの散乱反射光を検出し て前記光学記号を認識する光学記号読取装置において、 前記光学記号を照射する前記レーザピームのスポットが このレーザビームの焦点から予め定められた距離だけ、 このレーザビームの光軸方向でずれたスポットであるこ とを特徴とする光学配号説取装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は光学記号読取装置に関 し、特にレーザビームを用いた自動焦点方式のパーコー ドリーダに関する。

[0002]

【従来の技術】パーコードリーダは、レーザビームでパ ーコードを走査して、パーコードの濃淡(パーの有無) に応じて変調された散乱反射レーザ光を検出することで パーコードを読み取る装置である。従ってパーコードリ ーダの認識性能は、レーザピームのパーコード上でのス きな影響を受ける。つまり、スポット径が大きいとある パーを検出するべき時に隣りのパーまで検出してしま う。またスポット径が小さすぎると分解能がよくなりす ぎてバーコード上のよごれや小さな印刷ぬけまでも情報 として検出してしまう。

【0003】従って、レーザピームの出力系は、検出す べきパーコードのサイズに基づいて適切なスポット径が 得られるように設計される。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】しかし、近年、パーコ 30 与えられる。 ードは多種多様になっており、基本幅(最も細いパーの 幅)の異なる種類のパーコードで出てきている。上述し*

 ω (Z) = ω_0 [1+ ($\lambda Z/\pi \omega_0^2$) *] 1/2 (1)

ここでω (Ζ) は光軸に垂直な面内に取ったビーム半径 を表わし、2は光軸方向に取った座標を示す。そして原 点をピームウェスト(焦点)の位置に取り、その位置で のピーム半径をω。とする。λはレーザ光の波長であ る。図 2 は ω 。 を交えた 3 種類の ω (Z) を示してい る.

[0011] ω。 は光学系の設計時に設定する値であ る。ω。を設定し、λが定まっているとするとビームの 拡がりは1つに決定される。ω。を小さくするとピーム の拡がりつまり曲線の傾きは大きくなり、ω。を大きく するとピームの拡がりは小さくなる。こが変化してもピ ーム径の変化が少なければ広い範囲で安定した読み取り が可能になるが、曲線の傾きを小さくするためにはピー ムウェストの径を大きくしなければならない。しかし、 ピームの径は読取るパーコードの基本幅によって適正値※ *た従来のパーコードリーダでは設計値と異なる基本幅の パーコードに対しては認識率が悪くなってしまう。

【0005】また、物流用のパーコードリーダでは様々 な大きさの物品に貼られたパーコードを物品の搬送中に **認識する必要が生じる。この場合は、搬送中にパーコー** ド貼付面の高さを測定し、その位置に焦点を合せて読み 取る可変焦点方式のパーコードリーダがある(O pl us E誌1990年6月号第120~124頁「パー コードリーダ」(宮崎宏之)参照)。

【0006】このパーコードリーダではパーコードまで の距離が正確に認識でき、パーコード上に焦点を結ぶこ とができれば問題ないが、正確な距離の測定はコストの 増加を招く。このため簡易な距離検出手段が用いられ る。簡易な検出手段では概して離散的な距離情報が得ら れ、正確な距離の認識は不可能である。この誤差を含む 距離情報で焦点を合わせ、レーザビームを照射しても適 切なスポット径は得られない。

[0007]

【課題を解決するための手段】本発明の目的は、上述し ポット径とパーコードのパーの太さや間隔との関係に大 20 た問題点を解決できるように、スポット径の最適化や多 少の距離のずれには対応できるバーコードリーダを提供 することにある。

> 【0008】このため本発明のパーコードリーダでは読 み取るパーコードより遠い位置または近い位置で焦点を 結ばせてパーコード上のスポット径を最適化するための 手段を設けている。

[0009]

【作用】レーザビームのビーム半径は、焦点で最も細く その両側で拡がる特性を示す。ビームの拡がりは次式で

[0010]

※を定める必要があるため、ピームウェストの径を考慮し て曲線の傾きを設定しなければならない。

【0012】こうして設定されたピームウェストのピー ム径で光学系が散計される。 図3はこのようにして決定 されたレーザビームである。このレーザビームは焦点に おけるビーム直径2ω。でパーコードを照射するように 40 最適なω。が設定されている。このレーザビームでさら に大きい基本幅を持つパーコードを読み取ると焦点位置 では分解能が上がりすぎてしまう。この大きいパーコー ドを読み取るために適したピームスポットの直径が2ω 11 であるとするとこのスポット径は焦点から Z1 だけ離 れた位置で形成される。このω。と Ζ1 との関係は次式 で与えられる。

[0013]

 $\omega_1 = \omega_0 \left[1 + (\lambda Z_1 / \pi \omega_0^2)^2 \right]^{1/2}$ (2)

従って、この大きいパーコードを読む場合は、焦点を、 50 パーコードまでの距離に対して 21 だけずらしてレーザ

ピームを照射すれば適切なスポット径のレーザピームが 得られる。

【0014】次にパーコードまでの距離を測定して、そ の距離に合せて焦点を決定する場合で、特に距離情報が 離散的な情報である場合について述べる。

【0015】距離情報が図5に従って出力されるものと する。この場合、実際の距離 l がn S ≤ l < (n+1) Sの場合は測定値はnSとして出力される。つまり実際 には連続である距離がSを単位とした代表値として出力 される。従って、この距離情報をもとに焦点を設定する 10 と、最適なスポット径が与えられるのは実際の距離がn Sの場合だけであり、(n+1)SとnSの間について は最適なスポット径は形成されない。この(n+1) S とnSの間で最適なスポット径が形成されなくても、パ ーコードの読み取りにはあまり影響のないように、ビー ム径の許容範囲の中にSが含まれるように、ビーム径の 拡がり、または距離測定の分解能を設定する。つまり、 ピーム径の許容範囲が一定であるとすると、ピーム径の 拡がりが小さいと距離測定の分解能は低くてもよく、ビ ーム径の拡がりが大きいと距離測定の分解能は高くしな 20 ければならない。さらに前述したようにピームウェスト でのピーム径は読み取るべき最も小さいパーコードの基 本幅により制約を受ける。また前述の異なる基本幅のパ ーコードまで対応するには前述の考察も加える必要があ る。

【0016】2つのサイズ(小パーコード、大パーコー ド) のパーコードを離散的な距離測定で焦点を決定して 認識する例について述べる。測定系は前述の図5 (a) とする。 小パーコードの認識可能なスポットの半径ω: あり、これにω(Ζ)曲線を対応させると図4のように なる。従って小パーコードはΔ Ζ: , 大パーコードはΔ 2: まで焦点ずれが許容される。つまり、この範囲のビ **一ムを用いればよい。次にこの範囲のピームをどうやっ** て使用するかについて図5 (b) により説明する。

【0017】大パーコードの場合、距離の測定値がnS の時は実際の距離はnS~(n+1)Sである。そこで P点に焦点を合わせればnS~(n+1) Sでは図4の Δ2, のビームである1, を用いることができる。つま り、測定値からΔSを引いた位置に焦点を設定すればよ 40 いことがわかる。

【0018】一方、小パーコードの場合は同様に考察 し、測定値が (n-1) Sの場合は (n-1) S点に焦 点を合わせて使用する。小パーコードでは(n-1)S ~nSでピーム径はω。~ω」まで使用していないが、 これはピーム径の拡がりが大パーコードとSとを優先し て定めているためである。

[0019]

【実施例】次に本発明の実施例について図面を参照して 説明する。

【0020】図1は本発明を搬送される物品に貼付され たパーコードを搬送中に読み取るパーコードリーダに適 用した実施例を示している。

【0021】コンベア8に載せられて搬送されてきた物 品10aは高さ測定部6によりパーコード貼付面のコン ベア8からの高さが測定され、高さ情報11が出力され る。距離変換部5は高さ情報11と読み取るパーコード の基本幅に対応する情報12とを入力し、焦点位置を示 す情報13を出力する。制御部3では焦点位置を示す情 報13を得てその焦点位置に焦点を結ばせるようにレン ズ系2を制御する制御信号14を出力する。

【0022】レーザ光源1から出力されたレーザピーム 7はレンズ系2を通り、焦点位置が決定され、多面回転 鏡4で方向を変え、搬送されてきた物品10の上に貼付 されているパーコード16を照射する。多面回転鏡4は 矢印方向に回転しており、これによってレーザピーム7 はパーコード16上を走査する。パーコードからの反射 散乱光は検出手段により検出されるが、本発明とは直接 関係ないので省略している。

【0023】次に距離変換部5の動作について詳細に説 明する。まず、高さ測定部6が連続な位置情報を出力す る命令について説明する。パーコードは大小2つのサイ ズを読み取るものとし、最適なスポット径は、作用の欄 で述べた図3のω。とω: であるものとする。

【0024】光学系は小パーコードの方に合わせて設計 されている。従ってパーコード情報12として小パーコ ードを示す情報が与えられた場合、距離変換部5は高さ 情報11をそのまま焦点位置情報13に変換して制御部 3に送る。制御部3はこの焦点位置情報13で与えられ は ω 。 $<\omega<\omega$ 1 ,大パーコードは ω 2 $<\omega$ 4 で 30 た位置に焦点を形成するため、パーコード 1 6 はピーム の焦点で照射される。

> 【0025】次にパーコード情報12として大パーコー ドを示す情報が与えられた場合、距離変換部5は高さ情 報11に対し(2)式で与えられる2.を加えてから焦 点位置情報13に変換して制御部3に送る。これによ り、制御部3はパーコード16の表面から21だけずれ た位置で焦点を結ばせるため、パーコード16はピーム が拡がった所で照射される。

【0026】次に、高さ情報11として離散的な情報が 得られる場合について述べる。離散的な情報は例えば図 6に示す機構で得られる。搬送ベルト33上を、上面に パーコード35が貼付された物品34が矢印方向に搬送 されてくる。この搬送ベルト33をはさんで発光部31 'と受光部32とが対向している。発光部31には搬送べ ルトの面に対して垂直に等間隔で発光素子41~47が 並んで配置されている。一方、受光部32にはそれぞれ の発光素子41~47に対向して、同様に受光素子(図 示せず)が配列されている。この発光部31と受光部3 2との間を物品が通過するとその高さ分の受光素子への 50 光が遮断される。この遮断された受光素子の情報と受光 5

素子の間隔から物品の高さが得られる。高さが測定された物品34は次にパーコード検出部36でパーコード35の検出が行なわれる。

【0027】このようにして得られた離散的な高さ情報が作用の欄で述べた図5(a)であるとし、設定された*

【0028】まず高さ検出部の分解能、つまり受光素子の間隔Sについて述べる。図5(b)の1:を用いてSは決定される。これは(1)式から

$$S = (n+1) S - n S$$

$$= (\omega_3^2 - \omega_0^2)^{1/2} \times (\pi \omega_0 / \lambda)$$

$$- (\omega_2^2 - \omega_0^2)^{1/2} \times (\pi \omega_0 / \lambda)$$

$$= (\pi \omega_0 / \lambda) ((\omega_3^2 - \omega_0^2)^{1/2} - (\omega_2^2 - \omega_0^2)^{1/2})$$

となる。従って分解能はこのS以下である必要がある。 【0029】次に距離変換部5の動作について説明する。高さ情報11は図5 (a)の離散情報である。パーコード情報12が小パーコードを示す場合は高さ情報11をそのまま焦点情報13に変換して制御部に送る。一方、パーコード情報12が大パーコードを示す時は、高さ情報11からΔSを引いた値を焦点情報13に変換して制御部3に送る。このΔSは(1)式でω。を与える2とω。を与える2との差であるから

 $\omega_s = \omega_0$ [1+($\lambda \Delta Z/\pi \omega_0^2$)²]^{1/2}を満足する ΔZ である。

[0030]

【発明の効果】以上説明したように本発明はレーザビームの焦点を読み取るパーコードから、予め定められた量だけ光軸上でずらして照射する構成をとったことで、パーコードのサイズ等の変動する読取り条件に容易に対応できるという効果を有する。

10 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例のプロック図

【図2】レーザビームのビームウェストとビームの拡が りを示すグラフ

【図3】レーザビームのビーム径を説明するグラフ

【図4】レーザビームのビーム径を説明するグラフ

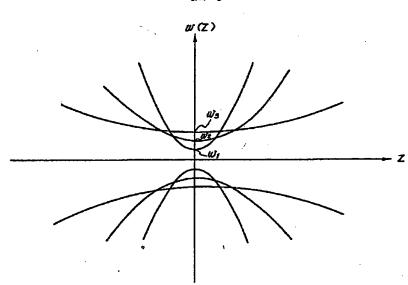
【図5】(a)は距離測定部からの離散情報を示すグラフ、(b)は本発明の実施例の距離とピーム径を示すグラフ

【図6】本発明の実施例の装置の斜視図

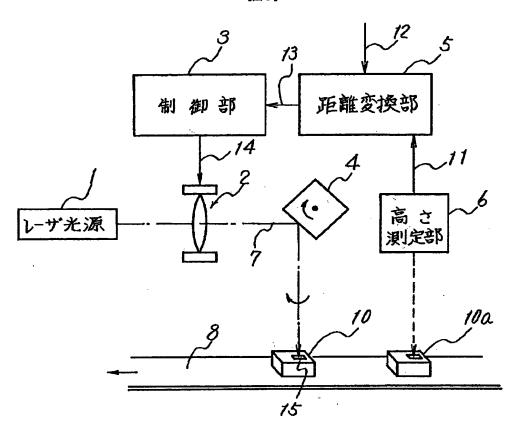
20 【符号の説明】

- 1 レーザ光源
- 2 レンズ系
- 3 制御部
- 4 多面回転鏡
- 5 距離変換部
- 6 高さ測定部

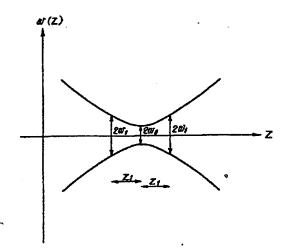
[図2]



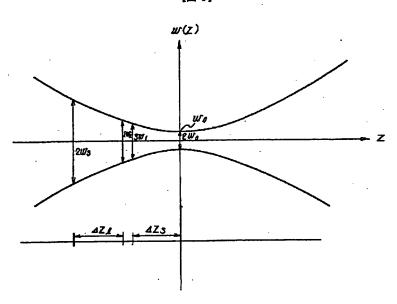
[図1]



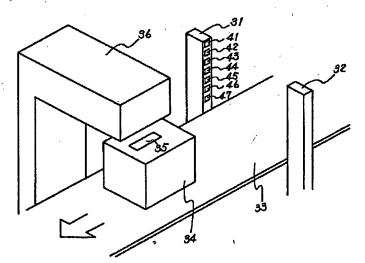
[図3]



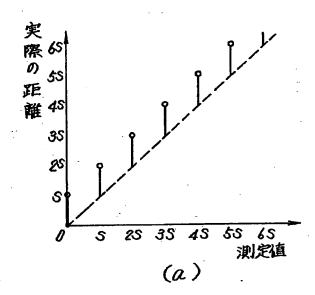
[図4]

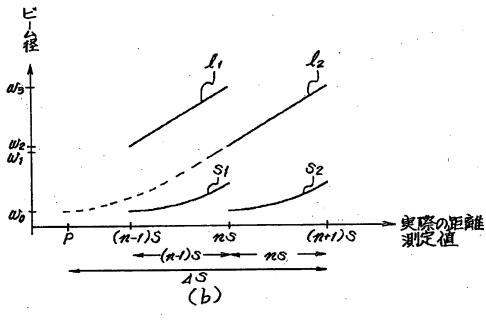


[図6]



[図5]





OPTICAL MARK READER

Patent Number:

JP5067227

Publication date:

1993-03-19

Inventor(s):

MIYAZAKI HIROYUKI; others: 01

Applicant(s)::

NEC CORP

G06K7/015

Requested Patent:

☐ JP5067227

Application

JP19910227487 19910906

Priority Number(s):

IPC Classification:

EC Classification:

Equivalents:

Abstract

PURPOSE:To provide a bar code reader which can easily correspond to the change of a read condition. CONSTITUTION:A control part 3 operates a lens system 2 so that the focus of a laser beam 7 is made in a position indicated by a focus position information 13. A height measurement part 6 detects the position of a bar code 15. A distance conversion part 5 converts the position of the bar code 15 into focus position information 13. At the time of conversion, a value adjusted to the read condition (the size of the bar code, for example) is added (or subtracted) and it is transmitted as focus position information 13.

Data supplied from the esp@cenet database - 12